**Rapport de séance n°11**

GRESSARD Josselin

5 mars 2024

Robotique

Objectif de la séance : Fixation du support pour la caméra jetson

Au cours de cette séance, j’ai tout d’abord fini d’installer tous les caches de la partie électronique.

Une image contenant boîte, bois, pneu, roue

Description générée automatiquementUne image contenant habits, en bois, intérieur, personne

Description générée automatiquementUne image contenant texte, fournitures de bureau, outil, boîte

Description générée automatiquementEnsuite dans un deuxième temps j’ai imprimé le support pour la caméra jetson et je l’ai installé et fixé sur le bâti du robot. Ce support permettra donc de créer une liaison pivot, afin de choisir l’angle exact pour que la caméra jetson arrive bien a voir les personnes qui seront devant le robot.

Dans la prochaine séance, normalement nous pourrons commencer à recevoir les informations de la caméra jetson, c’est-à-dire nous allons pouvoir commencer à coder la carte arduino pour la commande des moteurs en fonction de la position de l’utlisateur.

Enfin dans un deuxième temps, je vais commencer à m’occuper de la partie supérieure du robot, qui servira à porter des objets ( un panier de supermarché par exemple). Je créerais donc un support permettant la pause d’un panier d’une vingtaine de litre sur le robot.